

5390-Yaml-Doc

5390-Yaml-Doc

- PC SIM
- 4959 vertical parking
- 4459 parallel parking

motto: DDL is a primary productive force!

target:

Document #5390

编辑

登记工时

跟踪

document #5262: APA相关文档

Documentation of YAML parameters in APA parking

由 Lin Jie 在 大约 10 小时 之前添加.

状态:

NEW

优先级:

Normal

指派给:

li jin

目标版本:

APA 算法基线release RC1

assistant:

开始日期:

2021-06-30

计划完成日期:

% 完成:

0%

预期时间:

PE:

描述

引用

Please provide a documentation of how to set up parameters for parallel/perpendicular parking.

PC SIM

DVR structure :

算法路径可视化 ←	plots	2021/7/1 10:25	文件夹	
can信号 ←	canbus.txt	2021/7/1 10:24	TXT 文件	1,045 KB
车体信息 ←	car_param.yaml	2021/7/1 10:24	Yaml 源文件	3 KB
算法路径 ←	computed_path.txt	2021/7/1 10:24	TXT 文件	11 KB
	computed_path2.txt	2021/7/1 10:24	TXT 文件	2 KB
	front.h264	2021/7/1 10:24	H264 文件	57,632 KB
	front.hdr	2021/7/1 10:24	HDR 文件	128 KB
环影视频 ←	left.h264	2021/7/1 10:24	H264 文件	48,800 KB
	left.hdr	2021/7/1 10:24	HDR 文件	128 KB
	naive_trajectory.txt	2021/7/1 10:24	TXT 文件	6 KB
	naive_trajectory_fixed_dt.txt	2021/7/1 10:24	TXT 文件	21 KB
循迹路径 ←	naive_trajectory_fixed_dt_fwd_simXY.txt	2021/7/1 10:24	TXT 文件	12 KB
	naive_trajectory_fixed_dtXY.txt	2021/7/1 10:24	TXT 文件	8 KB
	naive_trajectoryXY.txt	2021/7/1 10:24	TXT 文件	2 KB
中控泊车视频 ←	normal video.mp4	2021/7/1 10:24	MP4 - MPEG-4 电影...	12,554 KB
	rear.h264	2021/7/1 10:24	H264 文件	46,368 KB
	rear.hdr	2021/7/1 10:24	HDR 文件	128 KB
环影视频 ←	right.h264	2021/7/1 10:24	H264 文件	47,840 KB
	right.hdr	2021/7/1 10:24	HDR 文件	128 KB
	runtime_report.txt	2021/7/1 10:24	TXT 文件	41 KB
apa log for debug ←	session.log	2021/7/1 10:24	LOG 文件	17,203 KB
apa 配置文件 ←	test0f.yaml	2021/7/1 10:24	Yaml 源文件	6 KB

注：环影标定文件 .dat 不在 DVR 中。

test0f.yaml modification for PC SIM：

1	- key: APAReadTxt	## PC SIM, 读取 canbus.txt
文件		
2	ignore: 1 # DVR	# 1: 跳过此功能, 0: 启用此功
能		
3	input: H002_DVR/DVR_2/left.txt	# DVR 中 canbus.txt 所在路
径		
4	output: txt_str_layer	
5	accurate_time: 1	
6		
7	- key: APAInfoProcess	## PC SIM, 读取 canbus.txt
文件		
8	ignore: 1 # DVR	# 1: 跳过此功能, 0: 启用此功
能		
9	coordinate_cam_file:	## 环视相机标定文件
10	left: H002_DVR/apa_left_cam.dat	# 标定文件 .dat 所在路径
11	right: H002_DVR/apa_right_cam.dat	# 标定文件 .dat 所在路径
12	rear: H002_DVR/apa_rear_cam.dat	# 标定文件 .dat 所在路径
13	front: H002_DVR/apa_front_cam.dat	# 标定文件 .dat 所在路径
14	car_param: H002_DVR/car_param.yaml	# DVR 中 car_param.yaml 所
在路径		
15	video_file:	## DVR 中环视录像文件
16	left_h264: H002_DVR/DVR_2/left.h264	# DVR 中录像文件 .h264 所在
路径		
17	left_hdr: H002_DVR/DVR_2/left.hdr	# DVR 中录像文件 .hdr 所在路
径		
18	right_h264: H002_DVR/DVR_2/right.h264	# DVR 中录像文件 .h264 所在
路径		
19	right_hdr: H002_DVR/DVR_2/right.hdr	# DVR 中录像文件 .hdr 所在路
径		
20	#input_cam: [left_cam, right_cam]	
21	input_txt: txt_str_layer	
22	pub_pose: 1	
23	show_image: 1	
24	output_resolution: 0.2	

```
25     output: grid_map_layer
26     enable_tsp: 1
```

注：## 说明，# 开放参数，可以改动。

4959 vertical parking

test0f.yaml for vertical parking:

currently focus on #4959 vertical parking yaml.

```
1      - key: ParkingMiddleGoals          ## 垂直车位，多步停车模式
2        #ignore: 1                      # 1: 跳过此功能，0: 启用此功
能
3        output_path: expect_path
4        log_level: 5                    # 日志级别，通常情况下数字越
大，日志内容越多
5        output: middle_goal_pose
6        parking_mode: 10                # 10:
7        steering_angle: 0.3
8        parking_spot_width: 6.1 #add this #
9        lane_width: 3                  #
10       perp_distance: 3                #
11       para_distance: 4                #
12       goal1_angle: 0.174              #
13       angle_tolerance: 0.0 # 10 deg   #
14       distance_tolerance: 0.3         #
15       iterations: 1                   #
16       save_to_apa: 1                  #
17       update_goal: 1                  #
18       apa_mode: 1 #change this        #
19       use_astar: 0                    #
20
21     - ...
22
23     - key: ComputePath                 ##
24       ignore: 1                        #
25       input: middle_goal_pose
26       eval_result: eval_result
27       output: expect_path
28       simple_path_type: RS
29       #astar_mode: 1                   #
30       backward: 1
31       max_steer: 0.42                  #
32       #check_collision: 2
33       min_incr_dist: 0.05
34       map_layer: gridmap_layer
35       use_local: 0
36       save_path: 1
37       apa_mode: 1                      #
38       wait_for_map: 0
39       car_scale: 0.78
40       smooth_path: 0                  #
41
```

```
42     - ...
43
44     - key: ComputeControlValue          ##
45       output: control_value
46       expect_pose: expect_pose_layer
47       traj_debug: traj_cache_layer
48       delta_gain: 2
49       slow_turn: 2                      #
50       catchup_cache: 1                  #
51       min_speed: 0.1
52       time_step: 0.05
53       goal_correction: 1 # 4459-64      #
```

4459 parallel parking
